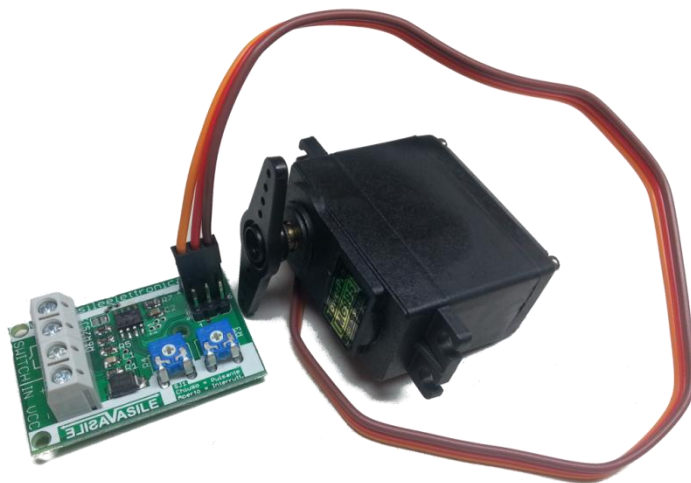


Controllo per servocomando con attivazione tramite pulsante

Introduzione:

Il controllo per servocomando (cod. VE001-15), evoluzione del controllo (cod. VE001-12, VE002-12) è un comando elettronico per la gestione di servocomandi tramite l'utilizzo di un pulsante o interruttore. La semplicità circuitale abbinata alle dimensioni ridotte permette l'utilizzo di tale modulo nelle più varie applicazioni in cui è necessario un controllo meccanico.



Caratteristiche tecniche:

- Tensione alimentazione: 4 – 7Vcc;
- Assorbimento: 100mA(Max) a 7Vcc;
- Regolazione velocità: trimmer lineare monogiro;
- Regolazione angolo apertura: trimmer lineare monogiro;
- Servocomandi supportati: Analogici e digitali;
- Connettore a sei pin per la connessione in parallelo di due servocomandi;
- Morsetteria a 2 pin per la connessione del pulsante o interruttore;
- Funzionamento con pulsante o interruttore selezionabile direttamente dalla scheda.

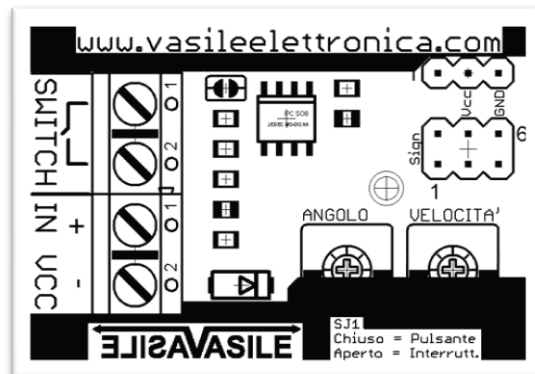
Funzionamento:

Il “controllo per servocomando” permette di gestire servocomandi di tipo analogico e digitale in modo semplice ed economico. Il controllo è affidato al microprocessore ad 8 bit “12F1571” di casa Microchip, esso:

- monitora lo stato dell'ingresso per il pulsante;
- preleva dai due trimmer la posizione angolare e la velocità di spostamento;
- genera un segnale PWM per il controllo del motore.

L'angolo di apertura è regolabile agendo sul trimmer “ANGOLO”, ruotando verso sinistra, l'angolo di apertura del servo aumenta, ruotando verso destra, l'angolo di apertura diminuisce.

La velocità di spostamento è regolabile agendo sul trimmer “VELOCITA'”, ruotando verso destra, la velocità diminuisce,



ruotando verso sinistra, la velocità del servo aumenta.

Il jumper "SJ1" permette di selezionare la modalità di funzionamento:

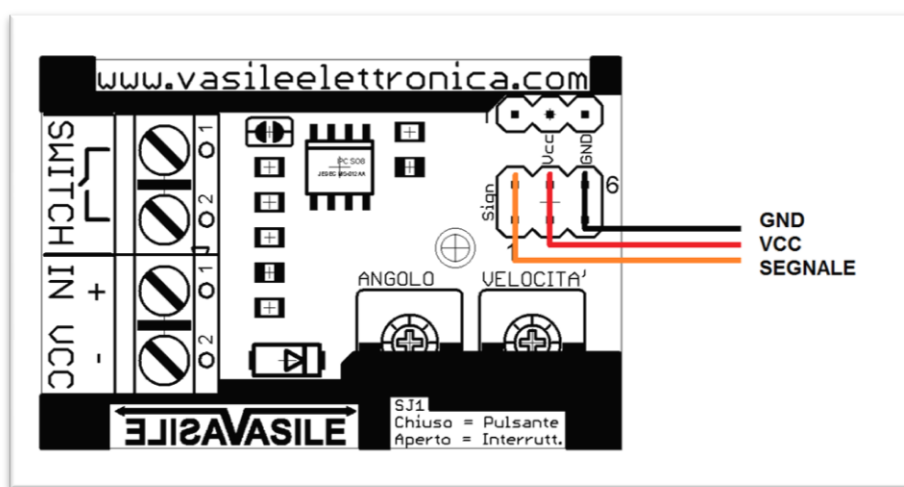
- SJ1 chiuso: funzionamento con pulsante;
- SJ1 aperto: funzionamento con interruttore;

La chiusura del jumper deve essere eseguita con una saldatura.



Jumper

Installazione:



Regolazione:

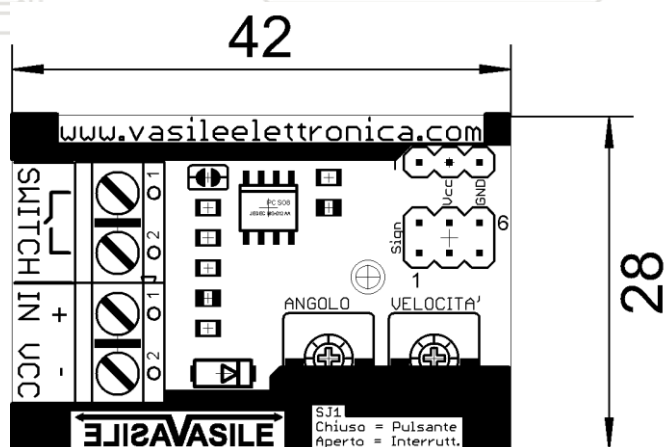
Dopo aver eseguito tutti i collegamenti riportati precedentemente, si procede come segue per la regolazione:

- ruotare i trimmer(ANGOLO e VELOCITA') nella posizione centrale;
- Fornire alimentazione al circuito (il servocomando si porta nella posizione iniziale, ovvero quella di riposo);
- premere il pulsante o interruttore cablato sull'ingresso SWITCH (il servocomando inizia la rotazione fino alla posizione di apertura regolata tramite trimmer);
- Agire sul trimmer ANGOLO per regolare l'angolo di apertura desiderato ed agire sul trimmer VELOCITA' per regolare la velocità di esecuzione.

Campo applicativo:

- Domotica;
- Automotive;
- Robotica;
- Modellismo;

Dimensioni:



Schema Elettrico:

